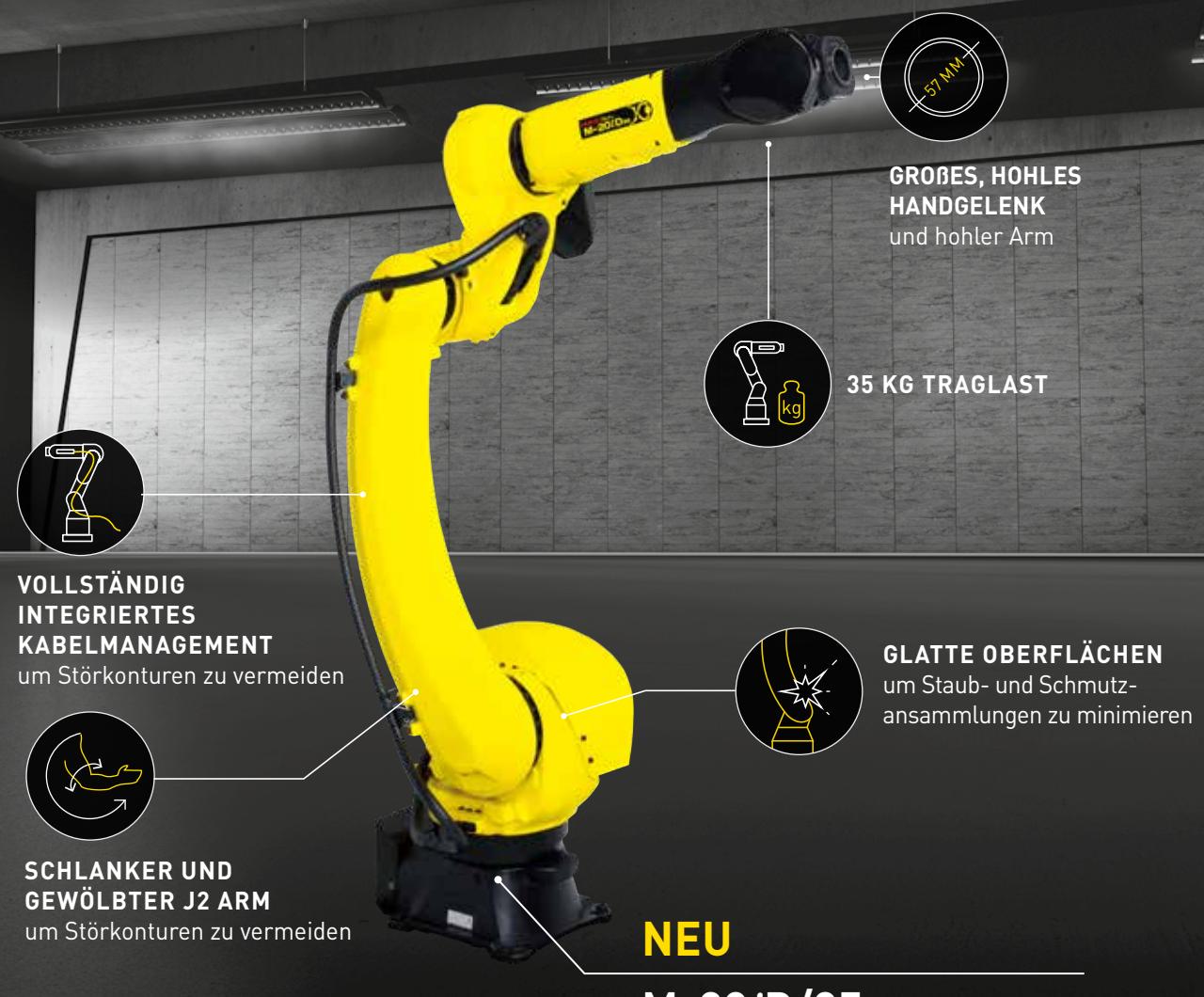


Präzises, kraftvolles & kompaktes Handling



Hohe Leistung auf kleiner Grundfläche

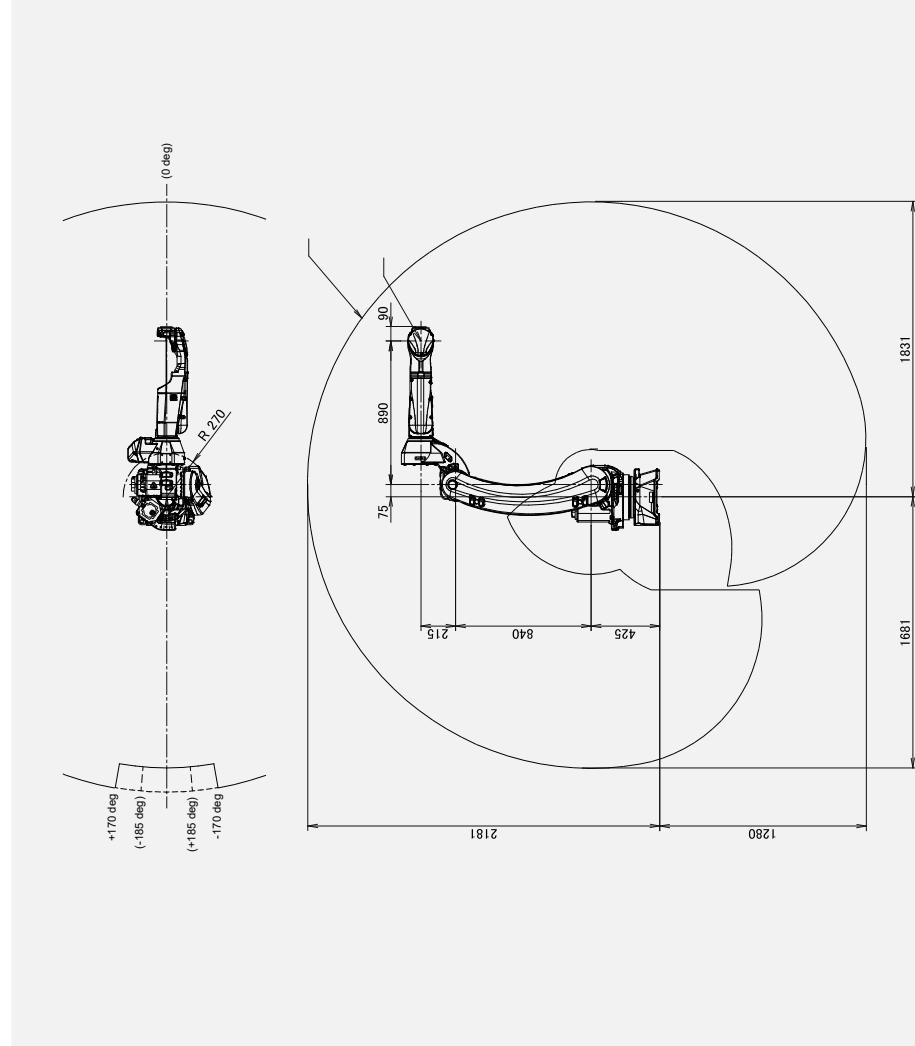
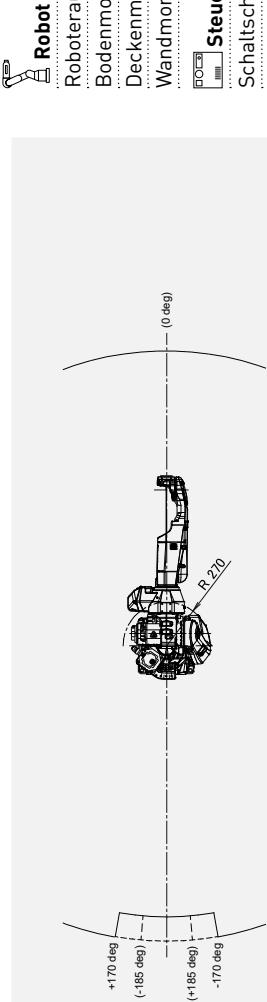
- schlankes, leichtes Design für mehr Durchsatz
- kompakter Arm und kompaktes Handgelenk für maximalen Zugang
- ideale Lösung für kompakte Produktionsanlagen
- glatte Oberfläche hält Schmutz ab und ist leicht zu reinigen
- einfach zu installieren und die interne Kabelführung verhindert ein Einklemmen
- intelligentes Wartungskonzept mit der Zero Down Time Software durch die Prognose des Status der Mechanik und Prozessausrüstung

M-20iD/35 (hohes Handgelenk)

Max. Gewicht am
Handgelenk: **35 kg**

Max. Reichweite:
1831 mm

Achsanzahl	Wiederholgenauigkeit [mm]	Gewicht der Mechanik [kg]	Arbeitsbereich [°]						Achsgeschwindigkeit [°/s]						A4 Moment/Trägheit [Nm/kgm ²]	A5 Moment/Trägheit [Nm/kgm ²]	A6 Moment/Trägheit [Nm/kgm ²]		
			A1	A2	A3	A4	A5	A6	E1	A1	A2	A3	A4	A5	A6	E1			
6	± 0.03*	250	340 (370)	260	458	400	280 (360)	540 (900)	-	180	180	200	350	350	400	-	110.0/4.0	110.0/4.0	60.0/1.5



M-20iD/35

343 x 343

Robot

Roboterabstandmaße [mm]

Bodenmontage

Deckenmontage

Wandmontage

Steuerung

Schalschranktyp Open Air

Schalschranktyp Mate

Schalschranktyp A

Schalschranktyp B

iPendant Touch [Standard]

Stromanschlüsse

Elektrische Spannung 50/60Hz, 3 Phasen [V]

Elektrische Spannung 50/60Hz, 1 Phase [V]

Durchschnittliche Leistung [kW]

380-575

Integrierte Funktionen

Integrierte Signale am Oberarm In / Out (Haltesignale)

Integrierte Luftzufuhr

Umggebung

Schallleistungspegel [dB]

Umgebungstemperatur [°C]

Schutzart

Mechanik Standard/optional

Handgelenk & A3 Arm Standard/optional

IP54/IP65

IP67

- Standard
- Auf Anfrage
- Nicht verfügbar
- () mit Hardware- und/oder Software-Option